

日本国特許庁
JAPAN PATENT OFFICE

10/822,097

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed
with this Office.

出願年月日 2003年 4月18日
Date of Application:

出願番号 特願2003-114296
Application Number:
[ST. 10/C]: [JP 2003-114296]

願人 キヤノン株式会社
Applicant(s):

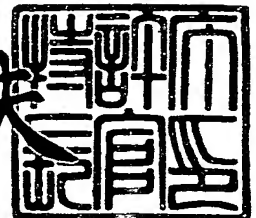
CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

BEST AVAILABLE COPY

2004年 5月 7日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今井康夫



【書類名】 特許願

【整理番号】 254271

【提出日】 平成15年 4月18日

【あて先】 特許庁長官 太田 信一郎 殿

【国際特許分類】 H02N 2/00

【発明の名称】 動力伝達機構および動力伝達方法

【請求項の数】 13

【発明者】

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社
内

【氏名】 大橋 海史

【発明者】

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社
内

【氏名】 前野 隆司

【発明者】

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社
内

【氏名】 竹村 研治郎

【発明者】

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社
内

【氏名】 小山 辰也

【特許出願人】

【識別番号】 000001007

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号

【氏名又は名称】 キャノン株式会社

【代表者】 御手洗 富士夫

【電話番号】 03-3758-2111

【代理人】**【識別番号】** 100090538**【住所又は居所】** 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号キャノン株式会社
内**【弁理士】****【氏名又は名称】** 西山 恵三**【電話番号】** 03-3758-2111**【選任した代理人】****【識別番号】** 100096965**【住所又は居所】** 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号キャノン株式会
社内**【弁理士】****【氏名又は名称】** 内尾 裕一**【電話番号】** 03-3758-2111**【手数料の表示】****【予納台帳番号】** 011224**【納付金額】** 21,000円**【提出物件の目録】****【物件名】** 明細書 1**【物件名】** 図面 1**【物件名】** 要約書 1**【包括委任状番号】** 9908388**【プルーフの要否】** 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 動力伝達機構および動力伝達方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 第一の部材と第二の部材を有し、前記第一の部材と前記第二の部材を加圧して接触させることで前記第一の部材と前記第二の部材のいずれか一方の部材が受けた動力を他方の部材に伝達する動力伝達機構において、

前記第一の部材の前記第二の部材との接触面に振動を励起することにより前記第一の部材と前記第二の部材の間の摩擦力を変化させ、前記第一の部材と前記第二の部材の間で伝達される動力を変化させることができることを特徴とする動力伝達機構。

【請求項 2】 前記第一の部材の前記第二の部材との接触面に面外振動を励起し、前記第二の部材に前記加圧に抗する超音波浮揚現象による浮揚力を与えることで、前記第一の部材と前記第二の部材の間の摩擦力を変化させることを特徴とする請求項 1 に記載の動力伝達機構。

【請求項 3】 前記第一の部材の前記第二の部材との接触面に面外振動を励起し、前記第二の部材に前記加圧に抗する超音波浮揚現象による浮揚力を与え、かつ、前記浮揚力を前記加圧する力よりも大きくすることで、前記第一の部材と前記第二の部材を非接触状態とすることを特徴とする請求項 1 に記載の動力伝達機構。

【請求項 4】 前記第一の部材は電気機械エネルギー変換素子を有し、前記電気機械エネルギー変換素子に交番信号を供給することにより、前記第一の部材の前記第二の部材との接触面に振動を励起することを特徴とする請求項 1 から 3 のいずれかに記載の動力伝達機構。

【請求項 5】 前記面外振動は定在波であることを特徴とする請求項 2 または 3 に記載の動力伝達機構。

【請求項 6】 前記第一の部材と前記第二の部材を磁石の吸引力によって加圧して接触させることを特徴とする請求項 1 から 5 のいずれかに記載の動力伝達機構。

【請求項 7】 前記第一の部材と前記第二の部材は嵌合部を有し、前記嵌合

部は前記第一の部材と前記第二の部材の接触が解除される方向、および、前記接触が解除される方向とは別の所定の方向にのみ移動が許容される形状に構成されていることを特徴とする請求項 1 から 6 のいずれかに記載の動力伝達機構。

【請求項 8】 第一の部材と第二の部材を加圧して接触させることで前記第一の部材と前記第二の部材のいずれか一方の部材が受けた動力を他方の部材に伝達する動力伝達方法において、

前記第一の部材の前記第二の部材との接触面に振動を励起することにより前記第一の部材と前記第二の部材の間の摩擦力を変化させ、前記第一の部材と前記第二の部材の間で伝達される動力を変化させることができることを特徴とする動力伝達方法。

【請求項 9】 前記第一の部材の前記第二の部材との接触面に面外振動を励起し、前記第二の部材に前記加圧に抗する超音波浮揚現象による浮揚力を与えることで、前記第一の部材と前記第二の部材の間の摩擦力を変化させることを特徴とする請求項 8 に記載の動力伝達方法。

【請求項 10】 前記第一の部材の前記第二の部材との接触面に面外振動を励起し、前記第二の部材に前記加圧に抗する超音波浮揚現象による浮揚力を与え、かつ、前記浮揚力を前記加圧する力よりも大きくすることで、前記第一の部材と前記第二の部材を非接触状態とすることを特徴とする請求項 8 に記載の動力伝達方法。

【請求項 11】 前記第一の部材が有する電気機械エネルギー変換素子に交番信号を供給することにより、前記第一の部材の前記第二の部材との接触面に振動を励起することを特徴とする請求項 8 から 10 のいずれかに記載の動力伝達方法。

【請求項 12】 前記面外振動は定在波であることを特徴とする請求項 9 または 10 に記載の動力伝達方法。

【請求項 13】 前記第一の部材と前記第二の部材を磁石の吸引力によって加圧して接触させることを特徴とする請求項 8 から 12 のいずれかに記載の動力伝達方法。

【発明の詳細な説明】

【 0 0 0 1 】

【発明の属する技術分野】

駆動側から被駆動側への動力の伝達状態を切り換える動力伝達機構および動力伝達方法に関する。

【 0 0 0 2 】

【従来の技術】

モータ等の動力発生源による動力を被駆動体へ伝達するクラッチ等の動力伝達機構がある。

【 0 0 0 3 】

例えば、動力発生源の回転軸にフライホイールが固定されるとともに、被駆動体の回転軸には摩擦ディスクを嵌合したセンターハブが固定され、周状に配置されたスプリングによって摩擦ディスクをフライホイールに圧接させることによって、フライホイールと摩擦ディスクとの間の摩擦力を用いて動力発生源による回転動力を被駆動体に伝達するものがある。スプリングはカバーに支持され、支持部よりも外周側でプレッシャープレートを介して摩擦ディスクを加圧している。スプリングの支持部よりも内周側をフライホイール側に移動させると、スプリングの支持部よりも外周側がフライホイールから離れ、摩擦ディスクとフライホイールとの圧接が解除されて回転動力の伝達を中断する（第 1 従来例、特許文献 1 参照）。

【 0 0 0 4 】

また、回転動力の伝達、非伝達の切り換えを電磁力によって行う電磁クラッチがある。例えば、動力発生源の出力部とロータがベルトを介して連結されるとともに、被駆動体の回転軸にはアーマチュアと一体に回転するハブが固定され、断面がコ字形のロータの内部に配置されたステータを励磁することによってアーマチュアとロータを吸着させ、動力発生源による回転動力を被駆動体に伝達するものがある。ステータの励磁を解除させると、電磁力が消滅して板バネ部材のバネ力によりアーマチュアとロータが離れ、回転動力の伝達を中断する（第 2 従来例、特許文献 2 参照）。

【 0 0 0 5 】

【特許文献 1】

特開 2 0 0 2 - 1 8 1 0 7 2 号公報

【特許文献 2】

特開 2 0 0 2 - 0 4 8 1 5 5 号公報

【0 0 0 6】**【発明が解決しようとする課題】**

しかしながら上記の動力伝達機構は部品点数が多く、構成も複雑で小型化には限界がある。

【0 0 0 7】

特に、第 1 従来例であげた動力伝達機構はクラッチを切るためにスプリングの内周側をフライホイール側に移動させるための機械的構成が必要となり、より複雑、大型化となる問題がある。

【0 0 0 8】

また、第 2 従来例であげた動力伝達機構はステータの内部に収納された電磁コイルに通電することで容易にステータを励磁してクラッチを繋ぐことができるが、電磁コイルの励磁による吸引では応答性が悪い、動力伝達時に負荷に負けない吸着力が必要とされるため電力の消費量が多いなどの問題がある。

【0 0 0 9】

本発明は上記の課題を鑑みてなされたものであり、動力の伝達状態の切り換えを電氣的に制御できる動力伝達機構および動力伝達方法であって、小型化、応答性の向上を目的とするものである。

【0 0 1 0】**【課題を解決するための手段】**

上記課題を解決するために本発明は、第一の部材と第二の部材を有し、第一の部材と第二の部材を加圧して接触させることで第一の部材と第二の部材のいずれか一方の部材が受けた動力を他方の部材に伝達する動力伝達機構において、第一の部材の第二の部材との接触面に振動を励起することにより第一の部材と第二の部材の間の摩擦力を変化させ、第一の部材と第二の部材の間で伝達される動力を変化させることができることを特徴とする。

【0 0 1 1】

同様に上記課題を解決するために本発明は、第一の部材と第二の部材を加圧して接触させることで第一の部材と第二の部材のいずれか一方の部材が受けた動力を他方の部材に伝達する動力伝達方法において、第一の部材の第二の部材との接触面に振動を励起することにより第一の部材と第二の部材の間の摩擦力を変化させ、第一の部材と第二の部材の間で伝達される動力を変化させることができることを特徴とする。

【0 0 1 2】

【発明の実施の形態】

(第 1 実施形態)

図 1 に本発明の第 1 実施形態の動力伝達機構の断面図を示す。

【0 0 1 3】

1 はモータやエンジン等の動力発生源の回転トルクを受ける振動子、2 は被駆動体に接続され、自らが振動子 1 から回転トルクを受けることで被駆動体を回転させる移動体であり、両部材間の摩擦力を得るために不図示のコイルバネ等の弾性部材の弾性力によって移動体 2 に垂直荷重を与え振動子 1 と移動体 2 を圧接させている。振動子 1 が被駆動体に接続され、移動体 2 が動力発生源に接続されてもよい。振動子 1 は片面の中央に凸部 5 を有する円板形状の黄銅である振動体 4 と、円板形状の電気機械エネルギー変換素子である圧電素子 3 とで構成され、圧電素子 3 は振動体 4 の凸部 5 が設けられた面の反対側となる面にエポキシ樹脂等によって固着されている。移動体 2 は中心部に振動体 4 の凸部 5 と嵌合する凹部 6 を設けた円板形状の鉄鋼材料で構成されている。振動体 4 と移動体 2 の接触面の一方あるいは両方は、摩耗防止のためのメッキ処理、窒化処理、ラップ加工、ポリッシュ加工のいずれか、もしくは複数が施されている。

【0 0 1 4】

移動体 2 の凹部 6 の径は振動体 4 の凸部 5 の径よりも僅かに大きく構成され、コイルバネの加圧力によって振動体 4 の凸部 5 と移動体 2 の凹部 6 は常に嵌合されているため、振動子 1 と移動体 2 は回転方向への相対的な移動は許容されるが径方向への相対的な移動はほとんど許容されない。

【0015】

振動子1の圧電素子3にはフレキシブル基板が固着され、不図示の駆動制御回路より圧電素子3の分極領域へ交流電圧が供給される。本実施形態では圧電素子3に交流電圧を供給すると、振動子1には、振動子1と同心円となる節を1つ有する面外曲げ振動が発生する。図2は振動子1を中心を通る面で分割した断面図であり、この面外曲げ振動を模式的に示している。本実施形態の振動子1の図2に示す面外曲げ振動における固有振動数はおよそ20.35kHzであり、この面外曲げ振動は定在波である。

【0016】

ここで本発明の動力伝達機構の動作原理を説明する。

【0017】

本発明の動力伝達機構は、超音波の放射圧による超音波浮揚現象を利用したものである。放射圧とは、音場の中に置かれた物体に作用する一種の時間平均的な圧力であり、変動圧力の直流分といえる。この放射圧は物体に吸収され音波の経路に沿って放射圧の減少が起こり、微小区間の直流圧力差によって流体中に流れが生じる。これらの現象を利用すると音場の中に置かれた物体に浮揚力を発生させ、この物体を非接触で空間の一定の位置に浮揚したまま保持することができる。この現象を超音波浮揚現象と呼ぶ。

【0018】

超音波浮揚現象によって得られる浮揚力は、振動振幅の2乗に比例することが知られている。圧電素子3に振動子1の固有振動数の近傍となる周波数の交流電圧を供給し、振動子1の振動状態を共振に近づけ振動子1の移動体2との接触面7に振動変位を励起する。このとき接触面7には強力な超音波の放射圧が発生し、不図示のコイルバネによって生じる振動子1と移動体2の加圧力に抗して、移動体2に浮揚力が生じ、振動子1と移動体2との間の摩擦力は減少する。

【0019】

振動子1の圧電素子3に交流電圧を供給していないときは、振動子1に発生駆動源から回転トルクを与えると、振動子1と移動体2の間の摩擦力によって振動子1と移動体2が一体に回転し、回転トルクが振動子1から移動体2に伝達され

て被駆動体を回転させる。

【 0 0 2 0 】

一方、振動子 1 の圧電素子 3 に上記の固有振動数よりも高い周波数の交流電圧を供給し、交流電圧の周波数を徐々に下げて固有振動数に近づけていくと、徐々に振動子 1 の接触面 7 に生じる振動振幅が大きくなり、先に述べた超音波浮揚が生じる。交流電圧の周波数を更に固有振動数に近づけて振動子 1 の振動振幅を大きくし、移動体 2 に生じる浮揚力が不図示のコイルバネによる加圧力よりも大きくなると、振動子 1 の接触面と移動体 2 は非接触状態となり（振動子 1 の凸部 5 と移動体 2 の凹部 6 は嵌合している）、振動子 1 の接触面 7 と移動体 2 との間の静摩擦力および動摩擦力はゼロとなる。この状態では振動子 1 を回転させても振動子 1 の回転トルクは移動体 2 に伝達しなくなる。

【 0 0 2 1 】

このように本実施形態の動力伝達機構はトルク伝達の有無の切り換えを行う機能を有するクラッチを構成している。この動力伝達機構は圧電素子 3 と弾性体 4 からなる振動子 1、移動体 2、および、これらを圧接させる弾性部材で構成できるため、部品点数の削減及び形状の簡素化が可能となり、小型化に適している。また、振動子 1 と移動体 2 の接触面を大きく取ることができるため、トルクを伝達する際にかかる負荷に耐え得るだけの十分な摩擦力も得られる。

【 0 0 2 2 】

移動体 2 に生じる浮揚力がコイルバネによる加圧力より小さい場合であっても、この浮揚力によって振動子 1 が移動体 2 から受ける荷重は減少し、振動子 1 と移動体 2 との間の摩擦力は減少する。したがって、圧電素子 3 に供給する交流電圧の電圧値または周波数を変化させて振動子 1 の接触面 7 に生じる振動振幅を変化させ移動体 2 に生じる浮揚力を変化させることで、振動子 1 と移動体 2 との間の摩擦力を連続的に制御することも可能である。振動子 1 に発生させる振動は、従来の電磁コイルを用いた場合と比較して、圧電素子に供給される交流電圧に対する応答性が格段に優れている。

【 0 0 2 3 】

なお、振動子 1 に供給される振動の周波数は 2 0 k H z 以上であることが好ま

しい。可聴域外となり、静粛な動力伝達機構とすることができるからである。振動子 1 が板状に形成されているのは、面外曲げ振動に対する振動子 1 の動剛性を低くして共振周波数を下げ、振動振幅を大きくするためである。なお、振動子 1 に励起された振動の周波数が固有振動数と一致したときに振動子 1 の振動振幅が最も大きくなり、超音波浮揚現象によって得られる浮揚力も最も大きくなる。この得られる浮揚力の大きさに応じて振動子 1 と移動体 2 との間の加圧力を設定すればよい。なお、加圧力が大きいほど圧電素子 3 に交流電圧を供給しないときの振動子 1 と移動体 2 の間の摩擦力が大きくなることは言うまでもないであろう。

【0024】

振動子 1 を円形としたのは、振動子 1 と移動体 2 が相対的に回転しても振動子 1 と移動体 2 の接触部の面積が変化しないようにさせるためであり、超音波浮揚現象による浮揚力を一定に保って挙動の安定したクラッチを構成することが可能となる。

【0025】

また、図 2 に示すように振動子 1 に円状に節を有する振動を励起することで、振動子 1 に励起される振動形態が周方向で均一となり、超音波浮揚現象による浮揚力も周方向で均一とすることが可能となる。これもクラッチの挙動を安定させるために効果的である。

【0026】

このように交番信号（交流電圧）が供給されることで表面に振動を励起する振動子と、移動体とを有し、振動が励起される振動子の面に移動体を加圧して接触させ、これら振動子と移動体とが接触が解除される方向、例えば、振動が励起される面に対して垂直な方向に加圧力に反して相対的に移動可能となるように構成することで、従来よりも非常に小型なクラッチ等の動力伝達機構を構成することができる。

【0027】

（第 2 実施形態）

図 3 に本発明の第 2 実施形態の動力伝達機構の斜視図を示す。

【0028】

11は振動子、12は移動体であり、両部材間の摩擦力を得るために不図示の渦巻きバネ等の弾性部材によって移動体12に垂直荷重を与え振動子11と圧接させている。振動子11は片面の中央に長手方向に延び、かつ、根元がくびれた凸部15を有するステンレス矩形板形状のステンレスである振動体14と、矩形板形状の圧電素子13とで構成され、圧電素子13は振動体14の凸部15が設けられた面の反対側となる面にろう付けにより固着されている。移動体12は中央に振動体14の凸部15と嵌合する長手方向に延びた凹部16を設けた樹脂で構成されている。移動体14はその先端部が、振動体14の凸部15を除いた平板で構成された面（この面を接触面17とする）と接触している。振動子11の圧電素子13に不図示の駆動制御回路から交流電圧を供給すると、振動子11の接触面17には面外曲げ振動が励起される。

【0029】

この凹部16の先端は幅が狭くなっており、この先端が振動体14の凸部15の根元のくびれに入り込むよう形成されている。凹部16の根元（底）の幅は凸部15の先端の幅よりも僅かに大きく構成され、振動子11と移動体12は長手方向に相対的にスライドすることは許容されているが、これに垂直な方向に相対的にスライドすることは許容されていない。もし振動子11と移動体12が外部から接触面17に垂直な方向の大きな力を受けたとしても、移動体12の凹部16の先端部の幅は振動体14の凸部15の先端部の幅よりも狭いため外れてしまうことがない。また、振動体14の凸部15を設けることで、凸部15の質量効果により振動子11の固有振動数を下げ、接触面17に励起する面外振動の振幅を大きくすることができ、伝達可能な駆動力の範囲を広くすることが可能となる。

【0030】

また、振動体14の凸部15の幅広の先端部と、移動体16の凹部の幅狭の先端部との間には隙間が設けられ、振動子11と移動体16とは互いに離れる方向に移動することが許容されている。当然に、この移動が許容される量とは振動子11に励起される振動振幅よりも十分に大きく構成される。

【0031】

振動子 11 の接触面 17 に面外振動を励起させて移動体 12 に浮揚力を与えることで、振動子 11 と移動体 12 が非接触状態となりこの間の摩擦力はゼロとなる。この状態では振動子 11 に長手方向へ移動する駆動力を与えたとしても、移動体 12 にはその駆動力が伝達されない。このように本実施形態では直動型のクラッチ機構を構成することができる。

【0032】

(第3実施形態)

図4に本発明の第3実施形態の動力伝達機構の斜視図を示す。

【0033】

21は振動子、22は移動体、23は圧電素子、24は圧電素子23が固定された振動体であり、圧電素子23と振動体24により振動子21を構成している。25は振動体24の片面に設けられた凸部、26は移動体21に設けられ、振動体24の凸部25と嵌合する凹部である。

【0034】

図4に示す動力伝達機構は、移動体24と接触するための振動体24の接触面27の位置のみが図3の動力伝達機構と異なっている。この動力伝達機構では、振動体24の凸部25の先端部を接触面27としている。振動子21に振動を励起したとき、凸部25の先端部自体の変形はほとんど生じないため、凸部25の先端部の変位分布は均一となり、接触面27から均一な浮揚力が得られ、挙動の安定した動力伝達機構を構成することができる。

【0035】

(第4実施形態)

図5に本発明の第4実施形態の動力伝達機構の断面図を示す。

【0036】

31はベルトを介して動力発生源の回転トルクを受ける出力部材40にビス39で固定された振動子、32は被駆動体41にビス39で固定された移動体である。振動子31は中央に軸部35が設けられた円板形状の弾性体34、弾性体34の下面に紫外線硬化性接着剤で接着された圧電素子33、圧電素子33とは反対側の面で弾性体34に固着されたネオジ磁石38、および、ネオジ磁石38に

固着された摩擦部材 3 7 とで構成されている。圧電素子 3 3、摩擦部材 3 7、ネオジ磁石 3 8 は軸部 3 5 と接触しておらず、振動子 3 1 は軸部 3 5 の周りに弾性体 3 4 を挟んでリング状の凹部を形成している。移動体 3 2 は中心部に振動体 3 4 の軸部 3 5 と嵌合する凹部 3 6 を設けた円板形状の磁性材料で構成されている。図 1 に示す駆動伝達機構と同様に、軸部 3 5 と凹部 3 6 によって、振動子 3 1 と移動体 3 2 は回転方向への相対的な移動は許容されるが径方向への相対的な移動はほとんど許容されない。また、振動子 3 1 には図 1 に示す振動子と同様に同心円となる節を 1 つ有する面外曲げ振動が励起される。

【0 0 3 7】

磁性材料からなる移動体 3 2 は、ネオジ磁石 3 8 の吸引力によって振動子 3 1 に加圧されて接触している。磁石の吸引力（反発力を利用してもよい）を用いることで、コイルバネ等の弾性部材およびこれらを支持するためのケースが不要となり、より小型な動力伝達機構を構成することができる。

【0 0 3 8】

なお、振動子 3 1 の軸部 3 5 周りに凹部を設けたのは、振動子 3 1 を出力部材に固定する軸 3 5 の周りに剛性の低い部位を設け、軸部 3 5 の振動振幅を摩擦部材 3 7 の振動振幅と比較して十分に小さくするためである。これにより軸部 3 5 を出力部材 4 0 に固定しても摩擦部材 3 7 を十分に振動させることが可能となり、振動子 3 1 の減衰量が小さくなり消費電力を抑えることができる。

【0 0 3 9】

本実施形態の動力伝達機構は図 1 に示す動力伝達機構と同様に、圧電素子 3 3 に交流電圧を供給すると摩擦部材 3 7 に面外曲げ振動が励起され、移動体 3 2 に浮揚力が生じ、振動振幅を変化させることで振動子 3 1 から移動体 3 2 へ伝達される回転トルクを変化させることができる。

【0 0 4 0】

（第 5 実施形態）

図 6 に本発明の第 5 実施形態の動力伝達機構の断面図を示す。

【0 0 4 1】

中央に貫通孔を設けた図 1 の動力伝達機構を複数用いた構成となっており、中

央の貫通孔には軸 5 4 が配置されている。圧電素子 3 を駆動制御回路からの交流電圧を供給するための配線がプリントされた支持板 5 3 に固着し、10 個の振動子を 5 個の支持板 5 3 を介してハウジング 5 5 に固定している。

【0 0 4 2】

軸 5 4 には板バネ 5 1 が接着されたナット 5 2 が固定され、この板バネ 5 1 によって移動体 2 が振動子 1 に加圧されて接触している。移動体 2、板バネ 5 1、ナット 5 2、および、軸 5 4 は一体となって回転するが、移動体 2 と軸 5 4 の間ではスラスト方向の移動が許容されている。振動子 1 と軸 5 4 は接触していないか、あるいは、間に不図示のベアリングを設けることにより、互いに自由に回転することができる。

【0 0 4 3】

振動子 1 を交互に向きを逆にして対向させることで、支持板 5 3 およびナット 5 2 の数を減らし、空間を効率良く使用している。

【0 0 4 4】

すべての圧電素子 3 への交流電圧の供給を行わないときはすべての移動体 2 が振動子 1 に圧設され、動力発生源に接続された軸 5 4 が回転すると、ナット 5 2、板バネ 5 1、移動体 2、振動子 1、支持板 5 3 を順に介してハウジング 5 5 に回転トルクが伝達される。

【0 0 4 5】

すべての圧電素子 3 へ交流電圧を供給し、すべての移動体 2 に生じた浮揚力が板バネ 5 2 の加圧力よりも大きくなると、すべての移動体 2 と振動子とが非接触状態となるため軸 5 4 による回転トルクはハウジング 5 5 に伝達されない。

【0 0 4 6】

本実施形態では圧電素子 3 に供給する交流電圧の周波数、電圧を制御するだけでなく、交流電圧を供給する圧電素子 3 の数を変化させることでも伝達される回転トルクの効率を制御することが可能になる。

【0 0 4 7】

【発明の効果】

以上のように本発明によれば、振動子と移動体を加圧して接触させ、振動子に

振動を励起して移動体に加圧力に抗する浮揚力を発生させることで、振動子と移動体の間の動力伝達効率を容易に制御できるとともに、小型化、応答性に優れた動力伝達機構を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明の第 1 実施形態に係る動力伝達機構の断面図。

【図 2】

図 1 に示す動力伝達機構の振動形態を模式的に示す図。

【図 3】

本発明の第 2 実施形態に係る動力伝達機構の斜視図。

【図 4】

本発明の第 3 実施形態に係る動力伝達機構の斜視図。

【図 5】

本発明の第 4 実施形態に係る動力伝達機構の断面図。

【図 6】

本発明の第 5 実施形態に係る動力伝達機構の断面図。

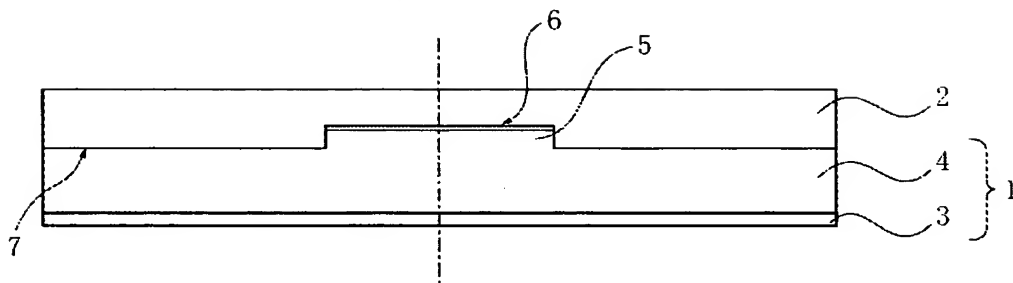
【符号の説明】

- 1, 1 1, 2 1, 3 1 振動子
- 2, 1 2, 2 2, 3 2 移動体
- 3, 1 3, 2 3, 3 3 電気機械エネルギー変換素子（圧電素子）
- 4, 1 4, 2 4, 3 4 振動体
- 5, 1 5, 2 5 振動体に設けられた凸部
- 6, 1 6, 2 6, 3 6 移動体に設けられた凹部
- 7, 1 7, 2 7 振動子の移動体との接触面
- 3 5 軸部
- 3 7 摩擦部材
- 3 8 ネオジ磁石
- 3 9 ビス
- 4 0 出力部材

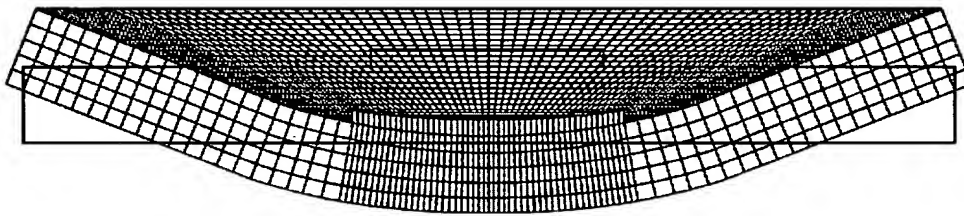
- 4 1 被駆動体
- 5 1 板バネ
- 5 2 ナット
- 5 3 支持板
- 5 4 軸
- 5 5 ハウジング

【書類名】 図面

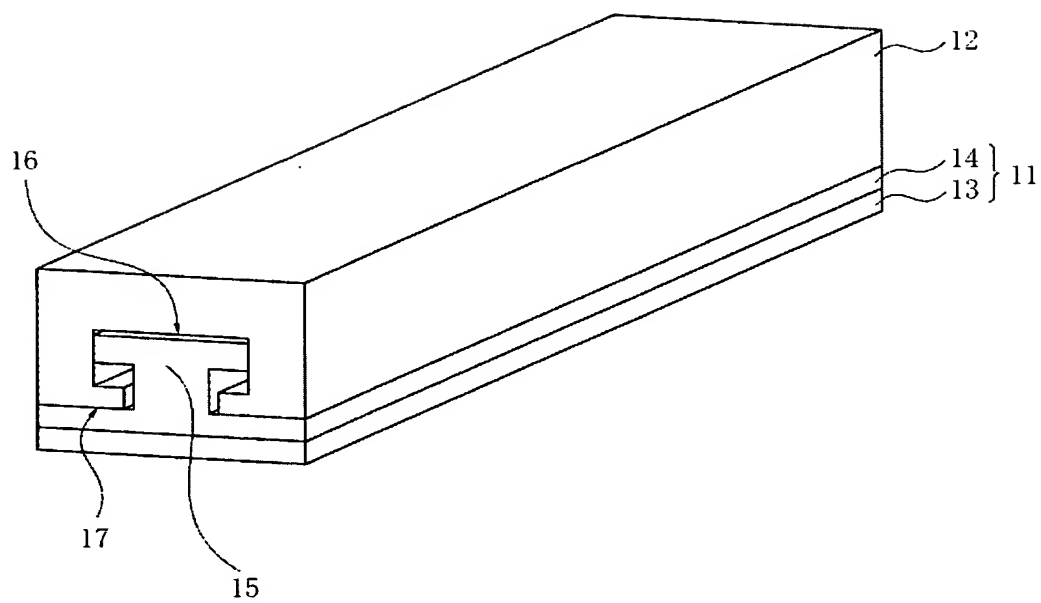
【図 1】



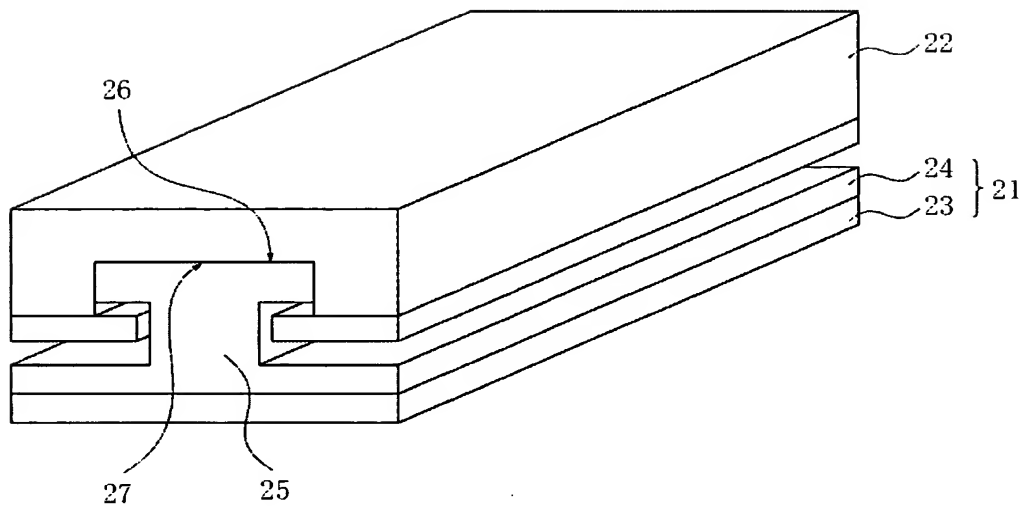
【図 2】



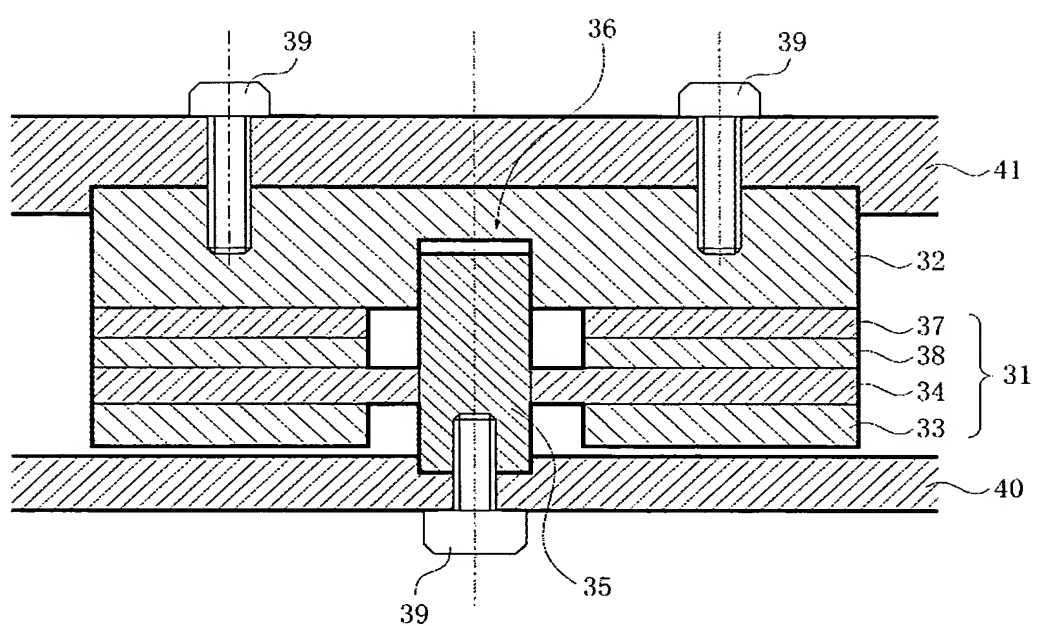
【図 3】



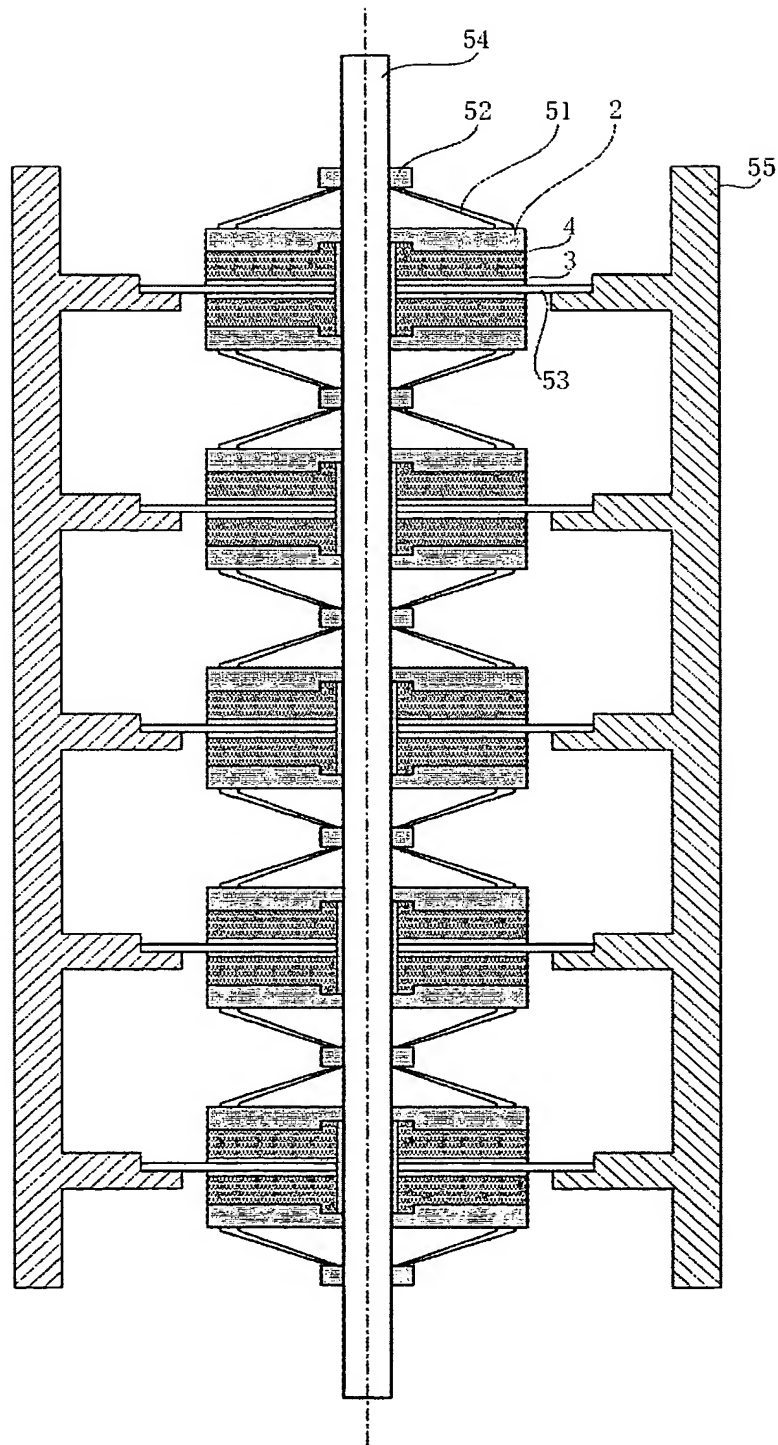
【図 4】



【図 5】



【図 6】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 第一の部材と第二の部材を有し、これらの部材を加圧接触させることで一方の部材が受けた動力を他方に伝達し、これらの部材を非接触とすることで一方の部材が受けた動力を他方に伝達させない動力伝達機構であって、構成を単純化して小型化、および、応答性の向上を図る。

【解決手段】 第一の部材の第二の部材との接触面に振動を励起することによって、第二の部材に超音波浮揚現象による浮揚力を与え、この浮揚力により第一の部材と第二の部材の間の摩擦力を変化させ、第一の部材と第二の部材の間で伝達される動力を変化させる。

【選択図】 図 1

【書類名】 手続補正書

【提出日】 平成15年 5月 8日

【あて先】 特許庁長官 太田 信一郎 殿

【事件の表示】

【出願番号】 特願2003-114296

【補正をする者】

【識別番号】 000001007

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号

【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

【代表者】 御手洗 富士夫

【電話番号】 03-3758-2111

【代理人】

【識別番号】 100090538

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノン株式会社
内

【弁理士】

【氏名又は名称】 西山 恵三

【電話番号】 03-3758-2111

【プルーフの要否】 要

【手続補正 1】

【補正対象書類名】 特許願

【補正対象項目名】 発明者

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【発明者】

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号キャノン株式会社
内

【氏名】 大橋 海史

【発明者】

【住所又は居所】 神奈川県横浜市都筑区東山田 2 - 1 3 - 1 0

【氏名】 前野 隆司

【発明者】

【住所又は居所】 神奈川県横浜市金沢区富岡東 2 - 8 富岡住宅 3 - 2 0 3

【氏名】 竹村 研治郎

【発明者】

【住所又は居所】 東京都杉並区宮前 5 - 3 - 1 9

【氏名】 小山 辰也

【その他】 本件は、発明者のうち「前野 隆司」「竹村 研治郎」
「小山 辰也」の〔住所又は居所〕を「東京都大田区下
丸子 3 丁目 3 0 番 2 号キャノン株式会社内」として出願
いたしましたが、これは事務担当者がタイプする際に誤
ったものであり、それぞれ正しく補正いたしました。

認定・付加情報

特許出願の番号 特願 2 0 0 3 - 1 1 4 2 9 6
受付番号 5 0 3 0 0 7 6 2 2 3 9
書類名 手続補正書
担当官 工藤 紀行 2 4 0 2
作成日 平成 1 5 年 5 月 1 4 日

< 認定情報・付加情報 >

【補正をする者】

【識別番号】 000001007

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号

【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

【代理人】 申請人

【識別番号】 100090538

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号 キヤノン
株式会社内

【氏名又は名称】 西山 恵三

次頁無

特願 2 0 0 3 - 1 1 4 2 9 6

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[0 0 0 0 0 1 0 0 7]

1. 変更年月日

1 9 9 0 年 8 月 3 0 日

[変更理由]

新規登録

住 所

東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号

氏 名

キャノン株式会社